

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : JURNAL ILMIAH

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Ensemble Kalman Filter with a Square Root Scheme (EnKF-SR) for Trajectory Estimation of AUV SEGOROGENI ITS

Jumlah Penulis : 3 Orang

Status Penulis : penulis pertama/ ~~penulis ke...~~ / ~~Penulis korespondensi~~

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (I.R.E.M.E.)

b. Nomor ISSN : 1970 - 8734

c. Volume, Nomor, Bulan, Tahun : Vol 9, No 6, November, 2015

d. Penerbit : Praise Worthy Praize

e. DOI Artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v9i6.6341>

f. Alamat web jurnal : <http://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=17604>

g. Terindex di ~~scimagojr/Thomson-reuter-ISI knowledge~~ atau di Google Scholar

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : ☒ Jurnal Ilmiah Internasional / Internasional Bereputasi
 (beri ☐ pada kategori yang tepat) ☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terindex di DOAJ, CABI, Copernicus

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional /Internasiona l Bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	4			3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			12
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			11
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12			10
Total = (100%)	40			36
Nilai Pengusul $60\% \times 36 = 21,6$				

Catatan Penilaian Artikel oleh Reviewer _____

Surabaya, 23 Maret 2017

Reviewer 1/2

Nama : Eko Setijadi, S.T., M.T., Ph.D.

Tanda tangan : 

NIP : 197210012003121002

Unit kerja : Insitut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : JURNAL ILMIAH

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Ensemble Kalman Filter with a Square Root Scheme (EnKF-SR) for Trajectory Estimation of AUV SEGOROGENI ITS

Jumlah Penulis : 3 Orang

Status Penulis : penulis pertama/ ~~penulis ke-...~~ / Penulis korespondensi

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (I.R.E.M.E.)
b. Nomor ISSN : 1970 – 8734
c. Volume, Nomor, Bulan, Tahun : Vol 9, No 6, November, 2015
d. Penerbit : Praise Worthy Praize
e. DOI Artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v9i6.6341>
f. Alamat web jurnal : <http://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=17604>
g. Terindex di scimagojr/Thomson-reuter-ISI knowledge atau di Google Scholar

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : ☒ Jurnal Ilmiah Internasional/ Internasional Bereputasi
(beri ☐ pada kategori yang tepat) ☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
☐ Jurnal Ilmiah Nasional Terindex di DOAJ, CABI, Copernicus

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional /Internasional Bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	4			3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			11
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			12
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12			11
Total = (100%)	40			37
Nilai Pengusul $60\% \times 37 = 22,2$				

Catatan Penilaian Artikel oleh Reviewer - _____

Surabaya, 23 Maret 2017

Reviewer #2

Nama : Prof. Dr. Erna Apriliani, M.Si.

Tanda tangan

NIP : 196604141991022001

Unit kerja : Insitut Teknologi Sepuluh Nopember Surabaya